

① RÉPUBLIQUE FRANÇAISE
INSTITUT NATIONAL
DE LA PROPRIÉTÉ INDUSTRIELLE
PARIS

⑪ N° de publication : 2 817 051

(à n'utiliser que pour les
commandes de reproduction)

⑫ N° d'enregistrement national : 00 14869

⑬ Int Cl⁷ : G 05 B 13/02, G 06 F 13/38, 13/42, H 03 K 5/1534,
H 02 H 11/00

⑭

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

⑮ Date de dépôt : 17.11.00.

⑯ Priorité :

⑰ Date de mise à la disposition du public de la
demande : 24.05.02 Bulletin 02/21.

⑱ Liste des documents cités dans le rapport de
recherche préliminaire : *Se reporter à la fin du
présent fascicule*

⑲ Références à d'autres documents nationaux
apparentés :

⑴ Demandeur(s) : STMICROELECTRONICS SA
Société anonyme — FR.

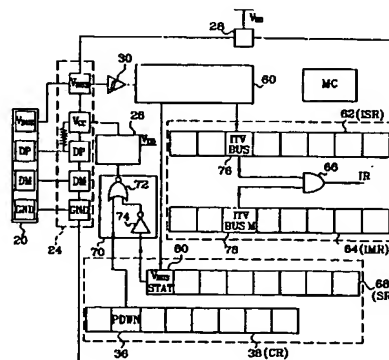
⑵ Inventeur(s) : MARIAUD XAVIER et KLINGELSCH-
MIDT DANIEL.

⑶ Titulaire(s) :

⑷ Mandataire(s) : CABINET BALLOT.

⑸ DISPOSITIF DE PILOTAGE AUTOMATIQUE DE LA TENSION APPLIQUEE AU CONDUCTEUR DE DONNEES
D'UNE LIAISON SERIE.

⑹ L'invention concerne les appareils périphériques auto-
alimentés qui sont connectés à un appareil en amont via un
câble de liaison série de type USB dont un conducteur four-
nit une tension d'alimentation V_{BUS} et dont l'un des deux
conducteurs de données est connecté à la source de ten-
sion (26) de l'appareil périphérique. L'invention réside dans
un dispositif de pilotage de l'alimentation du conducteur de
données de manière à ne l'alimenter que si la tension d'al-
imentation (V_{BUS}) est présente sur le conducteur d'alimenta-
tion. Il comprend un circuit de détection (60) de la présence
ou de l'absence de la tension d'alimentation (V_{BUS}) et un cir-
cuit logique 70 de commande du régulateur (26).



**DISPOSITIF DE PILOTAGE AUTOMATIQUE DE LA TENSION
APPLIQUEE AU CONDUCTEUR DE DONNEES D'UNE LIAISON SERIE**

L'invention concerne les liaisons série par câbles entre des appareils électroniques et, plus particulièrement, les liaisons série connues sous l'acronyme USB pour l'expression anglo-saxonne
5 "Universal Serial Bus" dans lesquelles l'un des quatre conducteurs du câble est connecté à une source de tension en vue d'alimenter l'appareil auquel le câble est connecté.

Une liaison série de type USB pour connecter (figure 1)
10 deux appareils électroniques A et B comprend quatre fils conducteurs 10, 12, 14 et 16 qui sont affectés comme suit :

- le premier 10 à la connexion de masse,
- le deuxième 12 et le troisième 14 à une ligne de
15 données appelée respectivement l'une 12 DM (ou D-) et l'autre 14 DP (ou D+), et
- la quatrième 16 à une tension d'alimentation de cinq volts (5V) appelée V_{BUS} .

Ces fils conducteurs 10, 12, 14 et 16 sont connectés à
20 chaque extrémité à une broche de connexions 18 et 20 de type mâle par exemple qui coopère avec une broche de connexions 22 et 24 de type femelle portée l'une par l'appareil A et l'autre par l'appareil B.

Ainsi, grâce au fil conducteur 16, l'appareil A
25 alimente l'appareil B avec la tension V_{BUS} .

Dans l'appareil B, il est prévu une résistance R_r , dite de rappel (ou "pull-up" en langage anglo-saxon) qui connecte le conducteur DP ou DM au conducteur d'alimentation. La valeur de cette résistance R_r
30 détermine la vitesse de communication de l'appareil B, soit une vitesse élevée si elle est connectée à DP, soit une vitesse basse si elle est connectée à DM.

L'appareil B comprend une source d'alimentation interne représentée par le rectangle 26 symbolisant un régulateur de tension et fournissant une tension régulée V_{CC} de 3,3 volts ; la borne de sortie de cette
5 source 26 est connectée à la résistance de rappel R_r . Cette source d'alimentation 26 est dérivée soit de la tension V_{BUS} , soit d'une tension externe V_{DD} sur une borne d'entrée 28.

Les spécifications du bus USB imposent que la source
10 d'alimentation 26 de la résistance de rappel R_r doit être dérivée ou commandée par l'alimentation V_{BUS} de telle sorte que quand la tension V_{BUS} n'est pas présente, la résistance de rappel ne fournit pas de courant sur le conducteur de données DP ou DM auquel
15 elle est connectée. Ceci s'applique uniquement aux appareils B alimentés par V_{DD} , c'est-à-dire ceux qui ne sont pas alimentés par V_{BUS} .

Cette spécification résulte du fait que l'absence de V_{BUS} signifie que l'appareil A n'est pas en état de
20 fonctionner (par exemple à l'arrêt) et, dans cet état, le régulateur de tension 26 fournirait un courant à l'appareil A, ce qui risquerait d'endommager ce dernier.

Il en résulte que l'appareil B doit détecter la
25 présence ou l'absence de V_{BUS} de manière à alimenter la résistance de rappel R_r uniquement dans le cas où V_{BUS} est présent.

Actuellement, cette détection de V_{BUS} est réalisée par un programme d'un microcontrôleur MC de l'appareil B.
30 A cet effet, la borne V_{BUS} est connectée à la borne d'entrée d'un dispositif électronique 30 du type "trigger de Schmitt" dont la borne de sortie commande l'état d'une bascule 32 d'un registre 34, à savoir l'état "1" pour V_{BUS} présent et état "0" pour V_{BUS}
35 absent. Par ailleurs, la mise en marche ou l'arrêt du

régulateur 26 est commandé par l'état d'une bascule 36 d'un registre de commande 38, à savoir l'état "1" pour le régulateur en arrêt et l'état "0" pour le régulateur en marche.

- 5 Le programme du microcontrôleur consiste donc à lire périodiquement l'état de la bascule d'état 32 et à positionner la bascule 36 à l'état "0" (régulateur 26 en marche) uniquement dans le cas où la bascule 32 est à l'état "1" (V_{BUS} présent).
- 10 Lors de la mise en marche de l'appareil B, le régulateur 26 ne doit être mis en marche qu'en présence de V_{BUS} . Ceci est obtenu par une phase d'initialisation du microcontrôleur selon l'organigramme de la figure 2. A l'initialisation de l'appareil B représentée par
- 15 l'opération 40, le microcontrôleur lit la bascule 32. Lors de l'opération suivante 42, il compare l'état de cette bascule à "1". En cas de réponse positive, il positionne la bascule 36 à l'état "0" ($PDWN = 0$) par l'opération 44, ce qui termine la phase
- 20 d'initialisation par l'état de Fin 46. En cas de réponse négative, le microcontrôleur effectue une nouvelle boucle 48.

Cette initialisation étant effectuée, le programme 50 (figure 3) du microcontrôleur MC effectue

25 périodiquement une vérification que la tension V_{BUS} est présente en lisant l'état de la bascule 32 et en le comparant par l'opération 52 à l'état "1" correspondant à la présence de V_{BUS} . En cas de réponse négative, la bascule 36 est mise à l'état "1" ($PDWN = 1$) par

30 l'opération 54, ce qui arrête le régulateur 26. En cas de réponse positive, la bascule 36 est mise à l'état "0" par l'opération 56 ($PDWN = 0$), ce qui maintient le régulateur 26 en marche.

Les moyens qui viennent d'être décrits pour répondre

35 aux impératifs des spécifications relatives au bus USB

sont satisfaisants pour assurer le respect à ces spécifications mais "consomment" du temps de traitement du microcontrôleur car la vérification de l'état de la borne V_{BUS} doit être effectuée très souvent.

- 5 Un but de la présente invention est donc de réaliser une surveillance automatique de la borne d'entrée V_{BUS} en évitant l'intervention régulière et fréquente du programme du microcontrôleur.

L'invention concerne un dispositif de pilotage
10 automatique de la tension appliquée V_{CC} à l'un des deux conducteurs DP, DM d'une liaison série de type USB dans un appareil périphérique B connecté en amont à un autre appareil A, ledit appareil périphérique B comportant une source de tension d'alimentation propre qui fournit
15 ladite tension appliquée V_{CC} audit conducteur de données DP ou DM et étant susceptible de recevoir sur un autre conducteur une tension d'alimentation V_{BUS} , caractérisé en ce qu'il comprend :

- un circuit de détection de la présence ou de
20 l'absence de ladite tension d'alimentation V_{BUS} ,
- un circuit de mémorisation de l'état de présence ou d'absence de ladite tension d'alimentation V_{BUS} , et
- un circuit logique de commande de la source d'alimentation produisant la tension V_{CC} pour mettre en
25 marche ladite source d'alimentation uniquement en présence de ladite tension d'alimentation V_{BUS} .

D'autres caractéristiques et avantages de la présente invention apparaîtront lors de la description d'un exemple particulier de réalisation, ladite description
30 étant faite en relation avec les dessins joints dans lesquels :

- la figure 1 est un schéma d'une liaison par bus USB entre deux appareils électroniques A et B selon l'art antérieur,

- les figures 2 et 3 sont des organigrammes illustrant le fonctionnement du dispositif selon l'art antérieur,
- la figure 4 est une table de vérité logique,
- la figure 5 est un organigramme illustrant la phase d'initialisation du dispositif automatique selon l'invention,
- la figure 6 est un schéma électronique illustrant le dispositif automatique selon l'invention,
- la figure 7 est un schéma illustrant le circuit de détection de la présence ou de l'absence de la tension V_{BUS} , selon l'invention, et
- la figure 8 est un organigramme illustrant le fonctionnement de la machine d'états utilisée dans le circuit de détection de la présence ou de l'absence de V_{BUS} .

Dans les figures, les références identiques désignent des éléments identiques réalisant des fonctions identiques.

Les figures 1, 2 et 3, illustrant l'art antérieur, ont été décrites dans le préambule.

Le dispositif automatique de pilotage du régulateur 26 comprend (figure 6) les éléments suivants :

- un circuit de détection 60 de la présence ou de l'absence de la tension V_{BUS} sur la borne correspondante V_{BUS} de la broche 24,
- un circuit logique 70 de commande du régulateur 26,
- la bascule 36 du registre de contrôle 38 du microcontrôleur MC,
- une bascule 80 d'un registre d'états 68 du microcontrôleur MC,
- une bascule 76 d'un registre d'états d'interruption 62 du microcontrôleur MC,
- une bascule 78 d'un registre de masques d'interruption 64 (IMR) du microcontrôleur MC, et
- un circuit logique ET 66.

Le circuit de détection 60, qui sera décrit plus en détails ci-après en relation avec les figures 7 et 8, fournit un premier signal "set-vbusstat" de mise à l'état "1" de la bascule 80 lorsqu'il détecte un front montant du signal V_{BUS} et un deuxième signal "reset-vbusstat" de mise à l'état "0" de la bascule 80 lorsqu'il détecte un front descendant du signal V_{BUS} , le front montant et le front descendant étant ceux du signal fourni par le circuit 30.

Le circuit de détection 60 fournit un troisième signal "set-vbusint" qui met à l'état "1" la bascule 76 (ITVBUS) du registre d'états d'interruption 62 (ISR). Le circuit logique 70 comprend un circuit inverseur 74 dont la borne d'entrée est connectée à la borne de sortie de la bascule 80 du registre 68 (SR). Il comprend également un circuit OU inverseur 72 dont une des deux bornes d'entrée est connectée à la borne de sortie du circuit inverseur 74 et dont l'autre borne d'entrée est connectée à la borne de sortie de la bascule 36 (PDWN) du registre de contrôle 38 (CR). La bascule 36 est mise à l'état "0" (PDWN = 0) lors de la phase d'initialisation (figure 5) du microcontrôleur MC, ce qui signifie que le régulateur 26 peut être mis en marche. Cette phase d'initialisation (figure 5) comprend l'opération de démarrage 90, l'opération 92 de mise à l'état "0" et l'opération de fin 94. Contrairement au dispositif de l'art antérieur, il n'y a pas de boucle 48 (figure 2).

La bascule 78 est mise à l'état "1" ou "0" par le microcontrôleur MC pour indiquer s'il souhaite ou non connaître l'état de la bascule 76.

Le circuit de détection 60 comprend (figure 7) :

- un circuit de détection 90 du front montant et du front descendant du signal fourni par le dispositif électronique du type "trigger de Schmitt" 30,

7

- une machine d'états 92, et
- un compteur 94.

Ces différents éléments 90, 92 et 94 reçoivent du microcontrôleur MC un signal d'horloge "ck" et un
 5 signal de remise à zéro "nreset" de manière à réaliser la synchronisation.

Le circuit de détection 90 reçoit, en outre, le signal $usbV_{bus}$ via le circuit 30. Il fournit à la machine d'états 92 les trois signaux suivants :

- 10 - Vbus-rise correspondant à la détection d'un front montant,
- Vbus-fall correspondant à la détection d'un front descendant,
- Vbus-dd correspondant à la détection d'un front
 15 montant ou d'un front descendant.

Il reçoit de la machine d'états 92 un signal clr-event qui indique que le signal Vbus-rise ou Vbus-fall a été pris en compte et peut être remis à zéro.

Le circuit de détection 92 fournit les trois signaux
 20 définis ci-dessus : set-Vbusint, reset-vbusstat et set-vbusstat.

Le compteur 94 mesure la durée qui s'écoule après la détection du front montant ou du front descendant à compter de l'apparition d'un signal "count-en"
 25 correspondant à un changement d'état de la borne V_{BUS} . Lorsque le compteur a atteint une certaine valeur prédéterminée, cela signifie que le changement d'état est stable et qu'il peut être pris en compte par la machine d'états 92 qui reçoit alors le signal
 30 end-count.

La machine d'états 92 fonctionne conformément à l'organigramme de la figure 8. L'état 100 correspond à un état d'attente de la machine. Dès que le circuit de détection 90 fournit un signal $Vbus-rise = 1$ ou

Vbus-fall = 1, la machine d'états passe à un état 102 de remise à l'état "0" des différents circuits.

Dans le cas où il s'agit d'un signal Vbus-fall = 1, la machine passe à l'état 104 (Vbus-reset) qui indique un
5 front descendant vers un niveau bas. Si ce niveau bas est confirmé par le signal end-count = 1 du compteur 94, la machine passe à l'état 106 qui fournit le signal de sortie "reset-vbusstat" de mise à l'état "0" de la bascule 80 du registre d'états 68.

10 Dans le cas où il s'agit d'un signal Vbus-rise = 1, la machine passe à l'état 108 (Vbus-set) qui indique un front montant vers un niveau haut. Si ce niveau haut est confirmé par le signal end-count = 1 du compteur 94, la machine d'états passe à l'état 110 qui fournit
15 le signal de sortie "set-vbusstat" de mise à l'état "1" de la bascule 80 du registre d'états 68.

Dans les deux cas traités ci-dessus, la machine d'états 92 passe de l'un des états 106 et 110 à l'état 112 qui fournit le signal set-vbusint appliqué à la bascule 76
20 du registre des états d'interruption 62.

Dans ces deux cas, la machine d'états revient de l'état 104 à l'état 102 si le signal Vbus-dd = 1, c'est-à-dire si un signal Vbus-rise = 1 apparaît, et de l'état 108 à l'état 102 si le signal Vbus-dd = 0, c'est-à-dire si un
25 signal Vbus-fall = 1 apparaît.

Le circuit logique 70 réalise la fonction logique définie par la table de vérité de la figure 4 entre les deux variables binaires déterminées par les états des bascules 80 et 36, c'est-à-dire les valeurs de vbusstat
30 et PDWN. Cette table de vérité montre que le régulateur 26 n'est en marche que si la borne V_{BUS} est alimentée par le câble de la liaison USB.

R E V E N D I C A T I O N S

1. Dispositif de pilotage automatique de la tension appliquée (V_{CC}) à l'un des deux conducteurs (DP, DM) d'un câble de liaison série de type USB dans un appareil périphérique (B) connecté en amont à un autre
5 appareil (A), ledit appareil périphérique (B) comportant une source de tension d'alimentation propre (26) qui fournit ladite tension appliquée (V_{CC}) audit conducteur de données (DP ou DM) et étant susceptible de recevoir sur un autre conducteur une tension
10 d'alimentation (V_{BUS}), caractérisé en ce qu'il comprend :
- un circuit de détection (30, 60) de la présence ou de l'absence de ladite tension d'alimentation (V_{BUS}),
 - un circuit de mémorisation (80) de l'état de présence
15 ou d'absence de ladite tension d'alimentation (V_{BUS}), et
 - un circuit logique de commande (70) de la source d'alimentation produisant la tension (V_{CC}) pour mettre en marche ladite source d'alimentation (26) uniquement
20 en présence de ladite tension d'alimentation (V_{BUS}).
2. Dispositif selon la revendication 1, caractérisé en ce que le circuit de détection (30, 60) de la présence ou de l'absence de la tension d'alimentation (V_{BUS})
25 fournie par le câble de connexion comprend :
- un dispositif électronique (30) du type "trigger de Schmitt" dont la borne d'entrée est connectée à la borne d'alimentation du câble,
 - un circuit de détection (90) du front montant ou du
30 front descendant du signal fourni par le circuit de basculement (30) et qui fournit des signaux correspondants du front montant et du front descendant ($V_{bus-rise}$ et $V_{bus-fall}$),

10

- un compteur (94) de la durée de maintien en l'état des signaux de front montant et de front descendant (Vbus-rise, Vbus-fall) et qui fournit un signal de fin de comptage (end-count) lorsque la durée de maintien
5 est atteinte,
- une machine d'états (92) qui change d'état en fonction des signaux de front montant et de front descendant (Vbus-rise, Vbus-fall) et du signal de fin de comptage (end-count) et qui fournit les signaux
10 d'état (set-Vbusstat, reset-Vbusstat) de présence et d'absence de ladite tension d'alimentation (V_{BUS}) ainsi qu'un signal (set-Vbusint) signalant le changement d'état de (V_{BUS}).

15 3. Dispositif selon la revendication 1 ou 2, caractérisé en ce que le circuit de mémorisation est une bascule (80) d'un registre d'états (68, SR) du microcontrôleur (MC) de communication.

20 4. Dispositif selon la revendication 1, 2 ou 3, caractérisé en ce que le circuit logique de commande (70) de la source d'alimentation produisant la tension (V_{CC}) comprend :

- un circuit inverseur (74) dont la borne d'entrée
25 reçoit le signal d'état de présence ou d'absence de ladite tension d'alimentation (V_{BUS}), et
- un circuit OU inverseur (72) dont une des bornes d'entrée est connectée à la borne de sortie du circuit inverseur (74) et dont l'autre borne d'entrée reçoit un
30 signal d'état (PDWN =0) indiquant que l'appareil périphérique (B) a une source d'alimentation propre.

5. Dispositif selon l'une des revendications 1 à 4, caractérisé en ce qu'il comprend, en outre, un circuit
35 d'interruption du microcontrôleur (MC) comprenant :

11

- une bascule (76) du registre d'états d'interruption (62, ISR) du microcontrôleur (MC) dans laquelle est enregistré le changement d'état (V_{busint} -ITVBUS) de la borne d'alimentation (V_{BUS}), et
 - 5 - une bascule (78) du registre de masques d'interruption (64, IMR) du microcontrôleur dans laquelle est enregistré par ce dernier l'état de masquage (ITVBUSM) du changement d'état (ITVBUS), et
 - un circuit ET 66 dont une des deux bornes d'entrée
 - 10 reçoit le signal de changement d'état (ITVBUS) et dont l'autre borne d'entrée reçoit le signal d'état de masquage (ITVBUSM),
 - de sorte que le microcontrôleur (MC) ne reçoit un signal de requête d'interruption (IR) que s'il y a eu
 - 15 un changement d'état ($ITVBUS = 1$) et que le signal d'état de la bascule de masquage a la valeur "1" ($ITVBUSM = 1$).
6. Appareil périphérique (B) connecté à un appareil (A)
- 20 en amont par un câble de liaison série de type USB, caractérisé en ce qu'il comprend un dispositif de pilotage selon l'une des revendications 1 à 5.

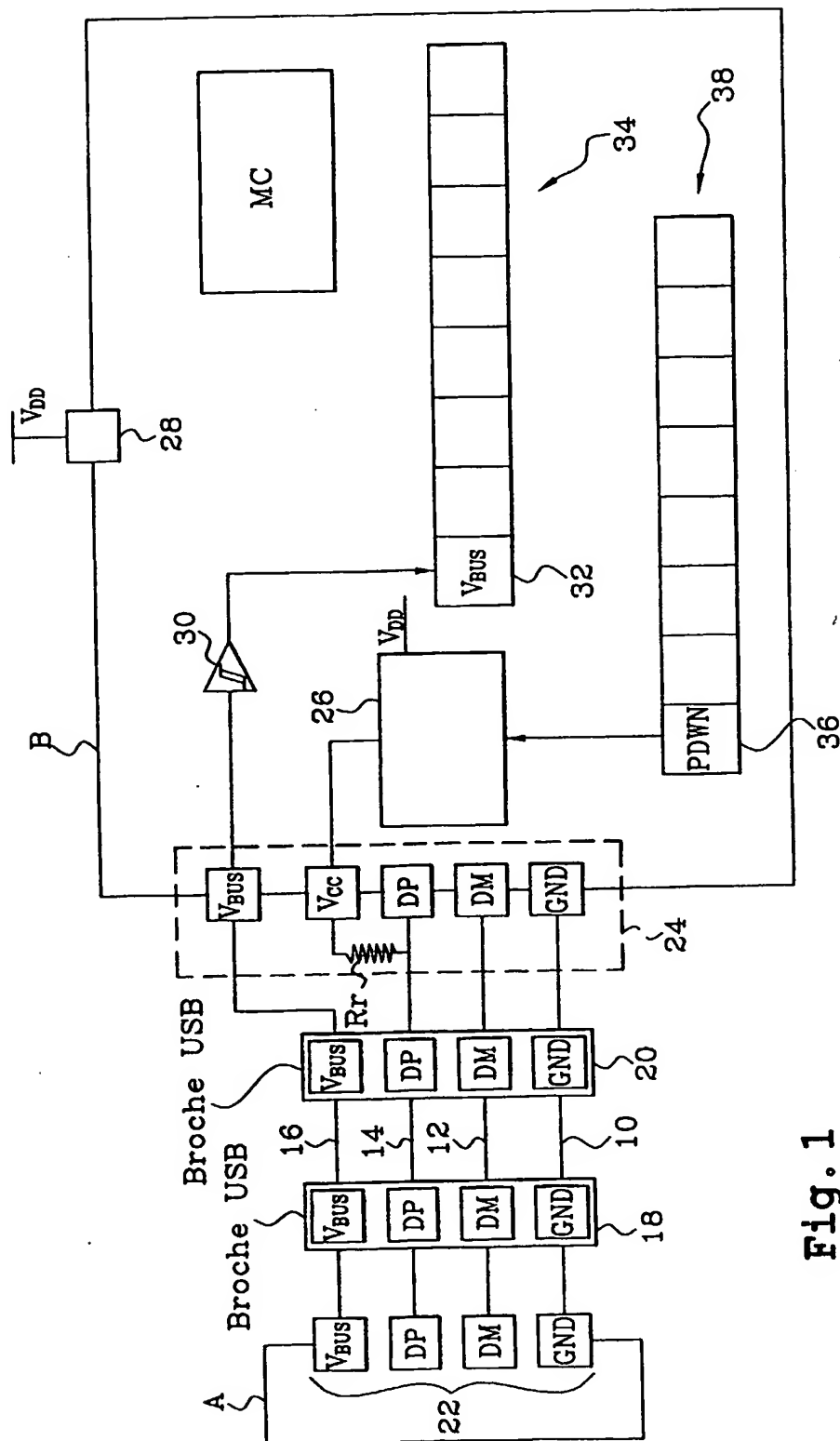
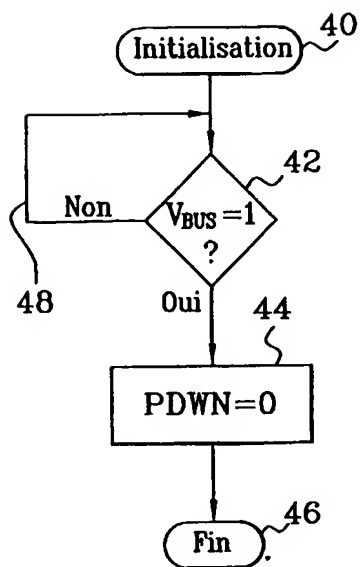
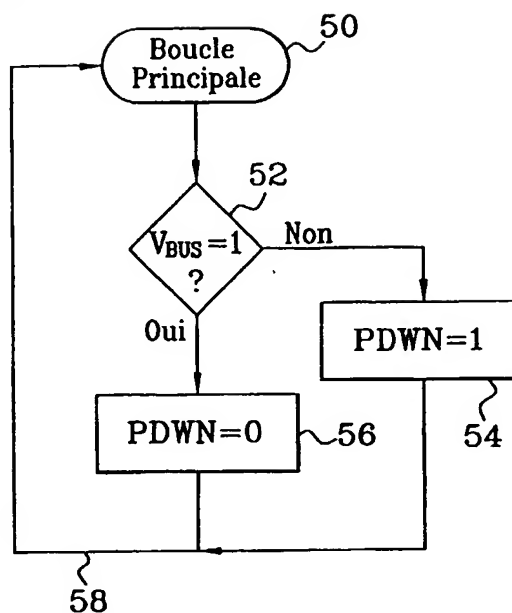
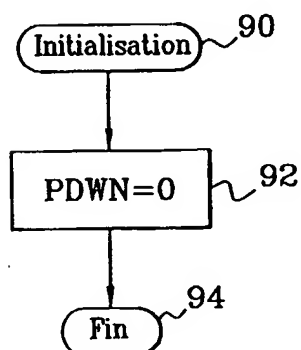


Fig. 1

2/4

**Fig. 2****Fig. 3****Fig. 4**

V_{BUS}STAT	PDWN	Etat du régulateur 26
0	0	Arrêt
0	1	Arrêt
1	0	Marche
1	1	Arrêt

**Fig. 5**

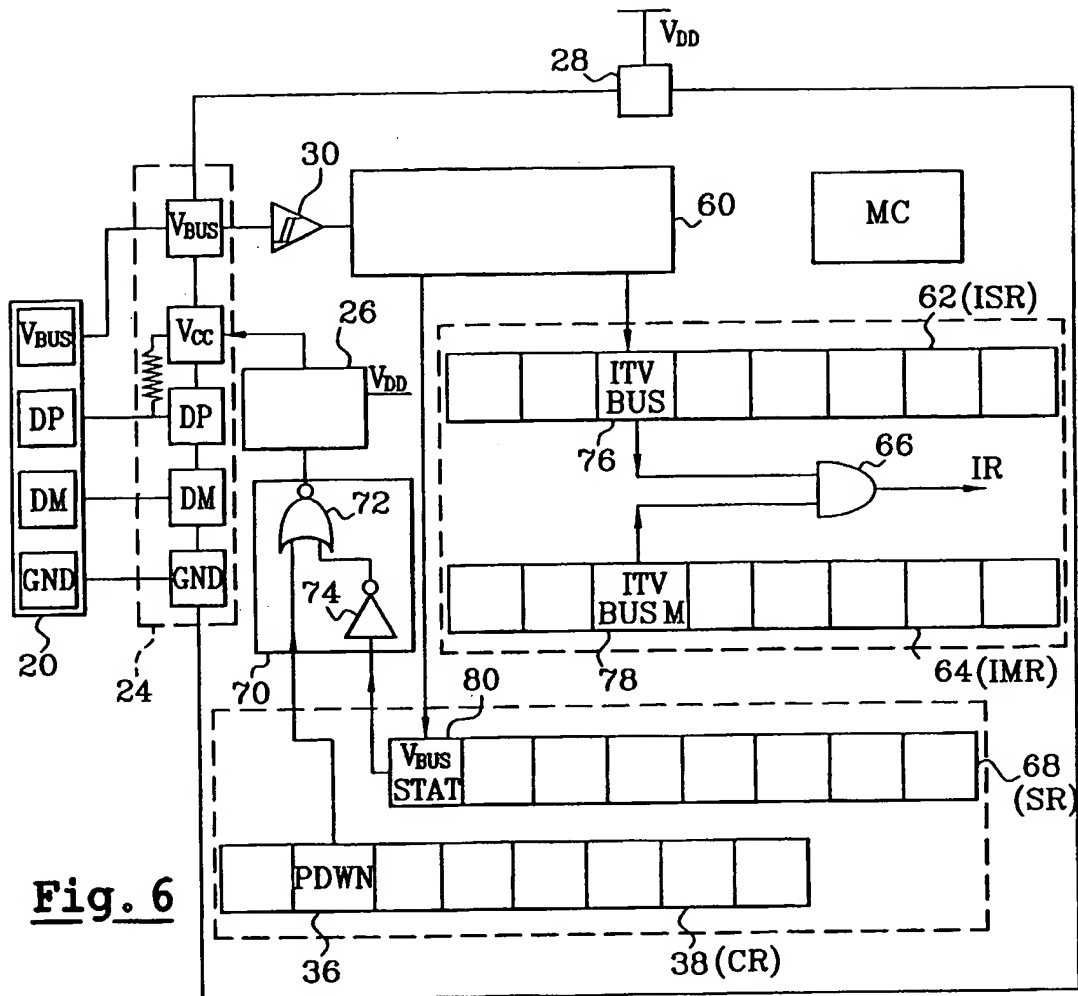


Fig. 6

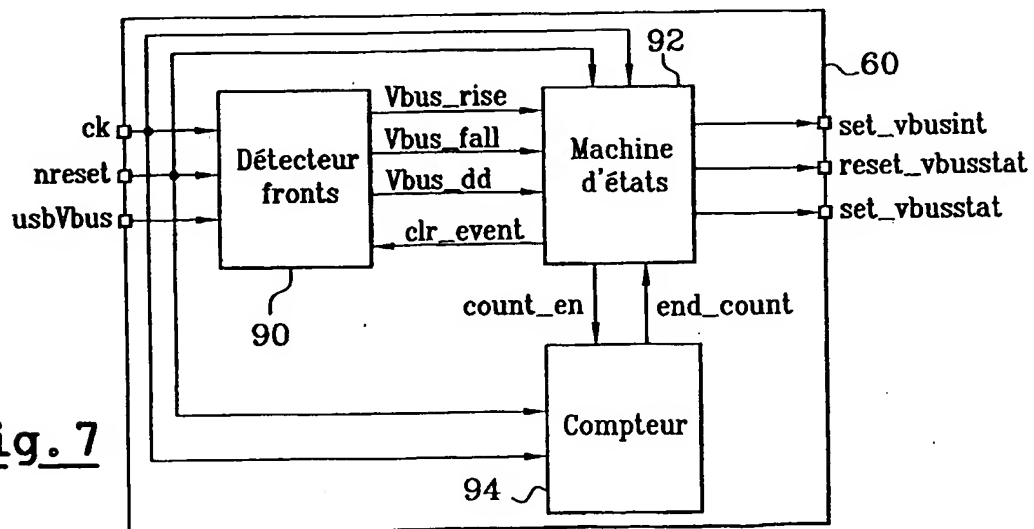
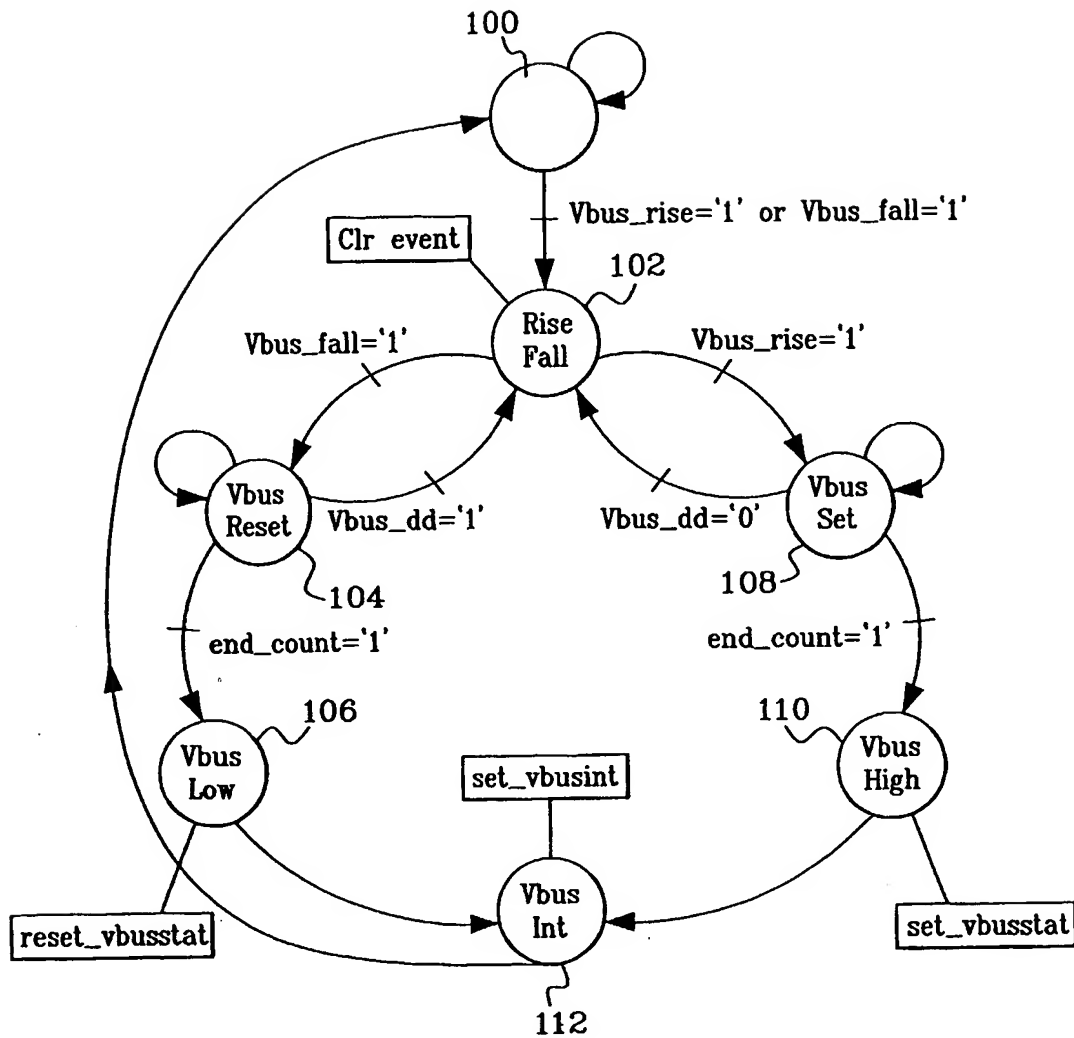


Fig. 7

**Fig. 8**



RAPPORT DE RECHERCHE PRÉLIMINAIRE

établi sur la base des dernières revendications
déposées avant le commencement de la recherche

2817051

N° d'enregistrement
national

FA 596619
FR 0014869

DOCUMENTS CONSIDÉRÉS COMME PERTINENTS		Revendication(s) concernée(s)	Classement attribué à l'invention par l'INPI
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes		
X	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 2000, no. 11, 3 janvier 2001 (2001-01-03) & JP 2000 224450 A (SANYO ELECTRIC CO LTD), 11 août 2000 (2000-08-11) * abrégé *	1-6	G05B13/02 G06F13/38 G06F13/42 H03K5/153 H02H11/00
A	EP 0 952 530 A (SONY CORPORATION) 27 octobre 1999 (1999-10-27) * page 3, colonne 3, ligne 36 - page 6, colonne 10, ligne 4; figures *	1-6	
A	WO 00 67137 A (PHILIPS ELECTRONICS) 9 novembre 2000 (2000-11-09) * page 5, ligne 3 - page 7, ligne 16; figures *	1-6	
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 2000, no. 14, 5 mars 2001 (2001-03-05) & JP 2000 305676 A (FUJI PHOTO FILM CO LTD), 2 novembre 2000 (2000-11-02) * abrégé *	1-6	
			DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHÉS (Int. CL. 7)
			G06F
Date d'achèvement de la recherche		Examineur	
15 août 2001		Gill, S	
CATÉGORIE DES DOCUMENTS CITÉS			
<p>X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : arrière-plan technologique O : divulgation non-écrite P : document intercalaire</p> <p>T : théorie ou principe à la base de l'invention E : document de brevet bénéficiant d'une date antérieure à la date de dépôt et qui n'a été publié qu'à cette date de dépôt ou qu'à une date postérieure. D : cité dans la demande L : cité pour d'autres raisons & : membre de la même famille, document correspondant</p>			

3

EPO FORM 1503 12-99 (P04C14)

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☐ **BLACK BORDERS**
- ☐ **IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- ☐ **FADED TEXT OR DRAWING**
- ☐ **BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- ☐ **SKEWED/SLANTED IMAGES**
- ☐ **COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- ☐ **GRAY SCALE DOCUMENTS**
- ☐ **LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- ☐ **REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- ☐ **OTHER:** _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.